# **EUROPEAN PATENT OFFICE**

## Patent Abstracts of Japan

PUBLICATION NUMBER

62140600

**PUBLICATION DATÉ** 

24-06-87

APPLICATION DATE

: 13-12-85

APPLICATION NUMBER

60281303

APPLICANT: MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD;

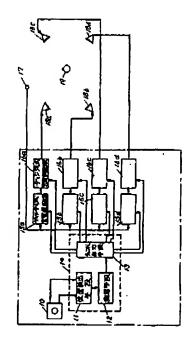
INVENTOR: OBATA KENZO:

INT.CL.

: H04S 1/00 H04S 7/00

TITLE

: ACOUSTIC EFFECT EQUIPMENT



ABSTRACT: PURPOSE: To facilitate quickly sound image movement and sound image localization by providing a coordinate generator generating a 2-direction output simultaneously such as a track ball, a position detection means comprising a microcomputer and an operation means so as to control plural digital acoustic delay devices and plural digital sound volume adjusting devices.

> CONSTITUTION: When the operator operates the track ball 10, an X direction signal (a) and a Y direction signal (b) are generated, they become an X direction position data (c) and a Y direction position data (d) by a position detection means 11 and are inputted to an operation means 12. A function F(X,Y) representing the relation between a delay time and a sound volume level already is given by a program in the operation means 12, the X direction position data (c) and the Y direction position data (d) are operated by the function F(X,Y) of the operation means 12, and the result is a delay data (e) and a sound volume data (f) at each channel. The data are given to digital acoustic delay devices 15a-15d and digital sound volume adjusting devices 16a-16d connected at each channel by a channel output means 13.

COPYRIGHT: (C)1987,JPO&Japio

⑩特許出願公開

#### 昭62-140600 ⑩ 公 開 特 許 公 報 (A)

@Int\_CI\_4

'n

識別記号

49公開 昭和62年(1987)6月24日

1/00 H 04 S 7/00

庁内整理番号 K-8524-5D F-8524-5D

審査請求 未請求 発明の数 1 (全5頁)

の発明の名称 音響効果装置

> ②特 頭 昭60-281303

昭60(1985)12月13日 邻出 頣

砂発 明考 ☞ 三

横浜市港北区棡島東4丁目3番1号 松下通信工業株式会

松下電器產業株式会社 金田 頭 人

門真市大字門真1006番地

20代 理 人 弁理士 中尾 敏男 外1名

1. 発明の名称

音響効果袋置

### 2. 特許請求の範囲

2 方向信号を発生させる座標発生手段と前記手 段よりの2方向信号により夫々各方向位置データ とする位置検出手段と前配方向位置データより選 延時間と音量レベルを定める演算手段と、複数の ディジタル式音響器延装置及びディジタル式音量 調整装置及び拡声装置の直列回路に前記復算手段 の演算出力を切換出力するためのチャンネル出力 手段とからなる音響効果装置。

3. 発明の詳細な説明

産業上の利用分野

本発明は、音像の定位や移動を目的とする音響 効果袋置に関する。

従来の技術

従来、この種の音響効果装置は、良く知られて いるように、音量レベルの制御のみで行なう方法、 ハース効果を利用した遅延時間の制御のみで行な

う方法がとられていた。第4回は従来の音量レベ ルの制御を行なった音響効果装置の構成で1は音 學信号で複数の電圧制御増幅器 2 (以下 VCAと略 す)に入力され夫々の VCA 2 は拡声装置 3 へ接続 されている。 4 は失々の VCA 2 を制御する制御装 世である。5はリスナーである。

次に上記従来例の動作について説明する。

第4図のような配置に拡声装置3が置かれている 場合、音響信号1は各VCA2に入力される。ここ で各 VCA 2 は制御装置 4 により、各チャンネル毎 におのおの増幅度が制御され、音響信号1を増幅 する。増幅された各チャンネル信号は拡声装置3 より拡声される。音量レベルの制御方法による音 像定位は次のことが判っている。すなわち、「音 **策から等しい距離においては、音量レベルのもっ** とも高い方向へ音像が定位する」ということであ る。したがって第4図においてチャンネル n に相 当する VCA 2 の増幅度を上げれば、拡声装置 3 の πチャンネル出力に音像が定位したかのようにリ スナー5は感じる。またこれらチャンネル間の制

御を夫々の VCA 2 に与えるデータを連続的に変化 させれば音像が移動することになる。

第5図はハース効果を利用した場合の音響効果 装置の構成図であり、6は音響信号で複数の選延 装置7に入力されており、夫々の遅延装置7の出 力は拡声装置3に接続されている。8は遅延時間 を制御する制御装置で各遅延装置りに接続されて いる。9はリスナーである。

次に上記従来例の動作について説明する。この 場合、ハース効果を利用しているが、ハース効果 は「複数の音頭から出てリスナーに到達する音の うち、最初に到達した音の音源方向に音像が定位 する」という効果であり、第5図において、遅延 装置 7 の n チャンネルに与えるデータを他の遅延 装置のそれよりも、連延時間が短かくなるように 制御装置8で制御することにより、リスナー9は 例えばある方向D方向に音像が定位したように感 じる。したがって各チャンネルの遅延装置 7 に与 えるデータを制御すれば、音像の定位や移動が可 能となる。

本発明は上記のような構成により次のような効 果を有する。すなわち、座標発生器の操作により 得られるデータをもとに、位置検出手段により位 置データを生成し、生成された位置データより選 延時間と音彙レベルとの関係を表わす関数によっ て演算手段にて演算することによりおのおの複数 のディジタル式音響遅延装置及び複数のディジタ ル式音量調整装置に対するデータが得られ、その 、 れる。またディジタル式音量調整装置 16a~ 16d 📝 データにしたがって制御されるため、トラックボ ール等の操作のみで音像の定位や移動がすみやか に行なうことができる。

## 実 施 例

第1図は本発明の一実施例の構成を示すもので ある。第1図において、10は2方向信号を発生 させる座標発生器の一種であるトラックボールで あり、位置検出手段 11 と演算手段 12 とチャンネ ル出力手段 13 とからなるマイクロコンピュータ 14 に接続されている。トラックボール 10 の出力 は位置検出手段11に接続され、その結果は演算

発明が解決しようとする問題点

しかしながら、いずれも上記従来の音響効果装 置では、おのおの遅延時間の制御と音量レベルの 制御とが単独で制御されているため、より音像の 積低的な定位効果を応用する場合、複雑な操作が 必要であり、音像を任意の位置へ定位させること と、オペレータの意図する速度での音像の移動は 困難であるという問題があった。

本発明は、このような従来の問題を解決するも のであり、オペレータが任意の速度で音像定位を 行なうととができ、かつ任意の位置に音像を定位 することができる優れた音響効果装置を提供する ことを目的とするものである。

問題点を解決するための手段

本発明は、上記目的を達成するためにトラック ポール等同時に2方向出力発生が出来る盛標発生 器とマイクロコンピュータによる位置検出手段と 演算手段を設け、複数のディジタル式音響連延装 置ならびに複数のディジタル式音量調整装置を制 御するようにしたものである。

手段 12 に接続されている。演算手段 12 の結果は チャンネル出力手段 13 に接続されその出力 端は 各チャンネルa~dにもうけられているディジタ ル式音響遅延装置 15a~ 15d 及びディジタル式音 景調整装置 16a~ 16d に接続されている。一方、 音源 17 よりの音響信号はディジタル式音響遅 延 袋置 158~15d に失々入力されそれらの出力はデ ィジタル式音量調整装置 16a~ 16d に夫々入力さ は夫々拡声装置 184~ 184 に接続されている。19 はリスナーである。

次に上記実施例の動作について説明する。上記実 施例において、オペレータがトラックボール 10 を操作することにより、X方向信号aとY方向信 号りが生成される。これらX方向信号aとY方向 信号 b は位置検出手段 11 により、X 方向位置デー タ C と Y 方向位置データ d となり、演算手段 12 に入力される。 演算手段 12 においては、 すでに 遅延時間と音量レベルとの関係を表わした関数 F (x,Y)がプログラムによって与えられており、X

方向位置データ c と Y 方向位置データ d は演算手段 12 の関数 F (x, x) により演算され、各チャンネルごとの遅延データ e 、音量データ f となる。 C れらのデータはチャンネル出力手段 13 により、各チャンネル毎に接続されているディジタル式音響遅延装置 15a ~ 15d ディジタル式音量調整装置 16a ~ 16d に与えられる。

ことでマイクロコンピュータ 14 の制御動作を第2図のフローチャートを使って説明する。スラップ S1 より始まる本制御は、ステップ S1 でトラックボール 10 の X 方向出力 8 を入力し、ステップ S2 でとの入力前の X データの状態と比較する。ステップ S3 でその蓋を符号付きのデータ、すなわち X 方向の位置の変化量 8 を算出する。一方、ステップ S4 でトラックボール 10 の Y 方向出力 b を入力し、ステップ S5 でとの入力前の Y データの状態と比較する。ステップ S6 でその差を符号付きのデータ、すなわち Y 方向の位置の変化量 h を 自のデータ、すなわち Y 方向の位置の変化量 h を 算出する。以上が位置検出手段 11 で実行される。とうして得られた X 方向位置変化量 8 と Y 方向位

り、Kはトラックボール 10 を操作する際の、位置変化量に対する連延時間データと音量レベルデータの比を与える係数である。したがって演算手段 12 は CH1 の遅延データ生成 (ステップ S7) CH2 の遅延データ生成 (ステップ S8)、 CH3 の選延データ生成 (ステップ S9)、 CH4 の遅延データ生成 (ステップ S10)、及び CH1 の音量レベルデータ生成 (ステップ S11)、 CH2 の音量レベルデータ生成 (ステップ S12)、 CH3 の音量レベルデータ生成 (ステップ S13)、 CH4 の音量レベルデータ生成 (ステップ S13)、 CH4 の音量レベルデータ生成 (ステップ S14)より成る。

こうしてステップ S7~S14 によって生成された遅延データ及び音量レベルデータはステップ S15 のチャンネル出力手段 13 により、各チャンネルへ出力データとして、チャンネルごとに出力される。なお、以上、ステップ S15 まで行なったら、次のトラックボール 10 の変化をみるため、 ステップ S1 にもどる。以下同様の動作がくり返される。

### 発明の効果

本発明は上記実施例より明らかなように、トラ

置変化量 h は演算手段 12 に入力される。 演算手段 12 においては、次のような選延時間と音量レベルの関係をもった関数 F (x, y) による 演算を行なう。第 3 図は、拡戸装置から出力された場合の音像定位の説明である。 4 チャンネルの出力をもつものとして、各チャンネル a ~ d を別宜上、CH1, CH2, CH3, CH4 とした場合、 X 方向の位置の変化量 8 を dX, Y 方向の位置の変化量 h を dY とすると、第 3 図に示すように、 Z 方向へトラックボールを操作した場合、各チャンネルに与える 遅延時間データは、

CH1=T(i)+dX-dY , CH2=T(i)+dX+dY
CH3=T(i)-dX-dY , CH4=T(i)-dX-dY
である。ここで T(i) はすでに各チャンネルに与えられている遅延時間データのオフセット分である。
また各チャンネルに与える音量レベルデータは、

CH1=Li)+K(dX-dY), CH2=Li)-K(dX+dY)
CH3=Li)+K(dX+dY), CH4=Li)-K(dX-dY)
である。ことで L(i) はすでに各チャンネルに与えられている音量レベルデータのオフセット分である。

ックボール等座標発生器の一度の操作のみで選延 時間と音量レベルの制御が行なえるため、音像移動や音像定位がすみやかに、かつ容易に行なえる という利点を有する。

そして更に遅延時間と音量レベルの関係が関数 式の形で与えられるため、出力チャンネル数の増 減や、他の音響効果等の実現が容易であるという 効果を有する。

## 4. 図面の簡単な説明

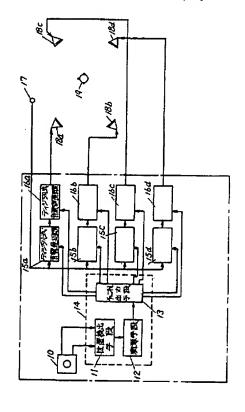
第1図は本発明の一実施例における音響効果装置の概略ブロック図、第2図は第1図における要部であるマイクロコンピュータの動作フローチャート図、第3図は、第1図の装置における出力を4チャンネルとした場合の音像定位の説明図、第4図は従来の音量レベルの制御を行なった音響効果装置の概略ブロック図、第5図は従来の遅延時間の制御を行なった音響効果装置の概略ブロック図である。

10…トラックボール、 11 …位置検出手段、12 …演算手段、 13 …チャンネル出力手段、 14 …マ

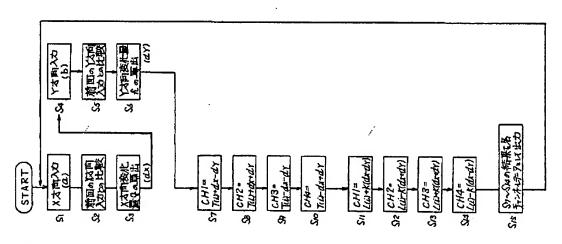
# 特開昭62-140600(4)

イクロコンピュータ、 15a ~ 15d …ディジタル式 音響経延装置、 16a ~ 16d …ディジタル式音量調 整装置、 17 …音源、 18a ~ 18d …拡声装置、 19 …リスナー。

代理人の氏名 弁理士 中 尾 敏 男 はか1名



1 2



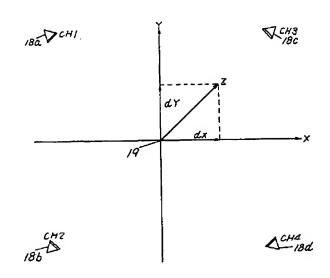
図

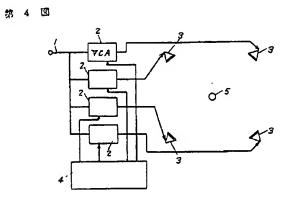
~

紙

# 特開昭62-140600(5)







郷 5 閉

